

DEVICE AND METHOD FOR DETECTING POSITION OF ELEVATOR CAR IN HOISTWAY

Publication number: JP2002226149 (A)

Publication date: 2002-08-14

Inventor(s): ZAHARIA VLA

Inventor(s): ZAHARIA VASU
Applicant(s): OTIS ELEVATOR CO.

Applicant(s):

Classification: - International: B66B1/40; B66B1/34; B66B3/02; B66B1/34; B66B3/02; (IPC1-7): B66B3/02; B66B1/40

- ENCRYPTE: B66B1/34E

Application number: IB20010376769 20011211

Priority number(s): US20000734508 20001211

PRIORITY NUMBER(S): US20000734508 20001211

Abstract of JP 2002226149 (A)

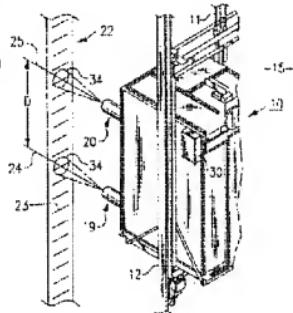
PROBLEM TO BE SOLVED. To provide a position system for controlling an elevator. **SOLUTION.** A code rail including optically recognizable information is fitted perpendicular to the inside of a hoistway adjacent to a perpendicular moving route of an elevator car 10. Optical sensors 19 and 20 are fitted to the elevator car 10, and moved together therewith. The optical sensors 19 and 20 are located at the position capable of optically reading a marker of the code rail related to the hoistway, and the information is supplied to a controller 30 of the elevator car.

Also published as:

IR3034413 (R2)

JP3934413 (B2)

2002104/16 (A1)



Data supplied from the esp@cenet database — Worldwide

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開2002-226149

(P2002-226149A)

(43)公開日 平成14年8月14日(2002.8.14)

(51)Int.Cl.⁷B 66 B 3/02
1/40

識別記号

F I

B 66 B 3/02
1/40

テープコード(参考)

P 3 F 0 0 2
B 3 F 3 0 3

(21)出願番号

特願2001-376769(P2001-376769)

(71)出願人

オーテス エレベータ カンパニー
OTIS ELEVATOR COMPANY

(22)出願日 平成13年12月11日(2001.12.11)

アメリカ合衆国, コネチカット, ファーミントン, ファーム スプリングス 10

(31)優先権主張番号 0 9 / 7 3 4 5 0 8

(72)発明者 ヴラッド ザハリア

(32)優先日 平成12年12月11日(2000.12.11)

アメリカ合衆国, コネチカット, ロッキーヒル, ハイランド ストリート 35

(33)優先権主張国 米国(US)

(74)代理人

弁理士 志賀 富士祐 (外2名)

Fターム(参考) 3F002 CA03 DA07

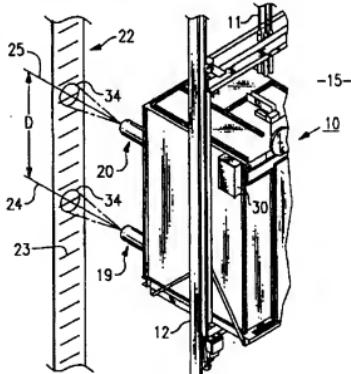
3F303 CB11 CB15

(54)【発明の名称】昇降路内部のエレベータかごの位置を検出する装置および方法

(57)【要約】

【課題】エレベータ制御のための位置システムを改善する。

【解決手段】光学的に識別可能な情報を含むコードレールが、エレベータかご10の垂直移動経路に隣接して昇降路内部に垂直に取り付けられる。光学的センサ19、20が、エレベータかご10に取り付けられてこれらとともに移動する。この光学的センサ19、20は、昇降路に関連する、コードレールのマーカを光学的に読み取ることが可能な位置にあり、この情報をエレベータかごのコントローラ30に供給する。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 昇降路内部のエレベータかごの位置を検出する装置であって、前記昇降路内部の垂直移動経路に沿って一連の乗場の間を往復移動するために取り付けられているエレベータかごと、光学的に識別可能な、位置に関する印を有とともに、前記エレベータかごの前記垂直移動経路に隣接して前記昇降路内部に固定的に取り付けられているコードレールストリップと、

前記エレベータかごに取り付けられてこれとともに移動し、かつ前記コードレールストリップを走査するよう配置されていることによって前記昇降路内部の前記エレベータかごの位置を示す前記印を読み取り、前記印に関する出力信号を発生させるセンサと、

前記センサから前記出力信号を受信し、これに応答して、前記エレベータかごに隣接する機能を実行するエレベータかごコントローラと、を備えていることを特徴とする装置。

【請求項2】 前記印は、前記コードレールストリップに沿って離して配置されたマーカを有し、前記マーカは、光学的に読み取可能な文字および前記コードレールストリップの長手方向に沿って離されたこれらの文字の間の亘盛により特定されていることを特徴とする請求項1記載の装置。

【請求項3】 前記センサが、水平方向の列に整列されたピクセルを有する画像装置を備えていることを特徴とする請求項2記載の装置。

【請求項4】 前記センサが、CCDもしくはCMOSからなる画像装置を備えたカメラであることを特徴とする請求項3記載の装置。

【請求項5】 前記センサは、前記画像装置に記録されたマーカに関する、光学的に認識されたデータと、前記の記録されたマーカに対する前記センサの光学軸線の位置に関するピクセルデータと、を前記エレベータかごコントローラに送信し、これによって、前記昇降路内部の前記センサの絶対位置が正確に検出されることを特徴とする請求項3記載の装置。

【請求項6】 コードレール部分が、前記コードレールストリップに隣接して各乗場および急行ゾーンに取り付けられているとともに、隣接する乗場もしくは急行ゾーンに関する印を有し、前記センサが、互いに隣接する前記コードレール部分および前記コードレールストリップに設けられているデータを同時に読み取ることができるように配置されていることを特徴とする請求項1記載の装置。

【請求項7】 前記コードレール部分が、各乗場のドア枠に取り付けられていることを特徴とする請求項6記載の装置。

【請求項8】 一連の乗場が垂直に整列されている昇降

路内部におけるエレベータかごの位置を検出する装置であって、

前記昇降路に沿った前記エレベータかごの移動経路に対して所定の位置に取り付けられるとともに、隣接する位置に関する光学的に読み取可能な印をそれぞれ有し、かつ間隔(d)だけ互いに離して垂直方向に配置されたコードレール部分と、

前記エレベータかごに取り付けられていることにより前記エレベータかごが前記昇降路に沿って移動する間に前記コードレール部分を読み取ることが可能な第1下方センサと、前記第1下方センサから所定の垂直距離(D)だけ上方に離して前記エレベータかごに取り付けられていることにより前記エレベータかごが前記昇降路に沿って移動する間に前記コードレール部分を読み取ることが可能な第2上方センサと、を備えており、前記第1下方センサおよび前記第2上方センサによって、垂直方向に互いに隣接して配置された2つの前記コードレール部分を同時に見ることができるように、前記垂直距離(D)が、互いに隣接するコードレール部分間の間隔(d)よりも大きされており、

各センサが、記録された、前記コードレール部分のデータをエレベータかごコントローラに出力する出力手段を備えており、前記エレベータかごコントローラは、前記昇降路内部の前記エレベータかごの位置を求めるための処理装置を備えていることを特徴とする装置。

【請求項9】 前記印は、各コードレール部分に亘って離されているとともに各コードレール部分の長手方向に沿って所定位置に配置されているマーカを有し、各マーカが、光学的に認識可能な数字を有することを特徴とする請求項8記載の装置。

【請求項10】 各センサが、前記コードレール部分に設けられた印を読み取ることが可能なカメラであり、各カメラが、整列して水平方向列をなすピクセルを有する画像装置を備えていることを特徴とする請求項9記載の装置。

【請求項11】 各カメラによって、前記画像装置に記録されたマーカに関する出力信号と、前記の記録されたマーカに対する前記カメラの光学軸線の位置に関するピクセル情報と、が前記エレベータかごコントローラに送られることを特徴とする請求項10記載の装置。

【請求項12】 各コードレール部分が、各乗場のドア枠に取り付けられているとともに、前記昇降路に沿った急行ゾーンに所定の間隔を開けて取り付けられていることを特徴とする請求項1記載の装置。

【請求項13】 前記センサの間の垂直方向距離が、互いに隣接するコードレール部分間の間隔よりも大きいことを特徴とする請求項8記載の装置。

【請求項14】 昇降路内部のエレベータかごの位置を検出する方法であって、

前記昇降路の長手方向に沿って延びるようにコードレー

ルストリップを前記昇降路内部に取り付けるステップと、

前記昇降路に沿って垂直方向に離間された位置を特定するための、光学的に読み取可能な印を前記コードレールストリップ上に設けるステップと、

前記コードレールストリップ上に設けられた前記の位置に関する印を光学的に読み取ることが可能な位置に光学的センサを取り付けるステップと、

位置に関するデータを前記光学的センサからエレベータかごコントローラへと送るステップと、を有し、前記エレベータかごコントローラは、前記の位置に関するデータに閾値がある、エレベータかごに関する機能を実行する処理装置を備えていることを特徴とする方法

【請求項15】 前記昇降路に沿った乗場を示すマーカを、前記コードレールストリップの長手方向に沿って離間させて設けるステップを有することを特徴とする請求項14記載の方法。

【請求項16】 前記光学的センサが、前記コードレールストリップに設けられた前記マーカを光学的に読み取るためにCCD画像装置を備えたカメラであり、前記CCD画像装置が、複数の、水平方向のピクセル列を有することを特徴とする請求項15記載の方法。

【請求項17】 前記コードレールストリップを走査して光学的認識により前記コードレールストリップ上の統合したマーカを特定し、前記画像装置の中心軸線と上方のマーカとの間のピクセル列および前記中心軸線と下方のマーカとの間のピクセル列の数をカウントし、 $ASBPOS = LOWPOS + N_2 \cdot (HIGHPOS - LOPOS) / (N_1 + N_2)$ の関係式を用いて前記エレベータかごの絶対位置を求めるステップを有し、前記閾値において、 $ABSPROS$ は、エレベータかごの絶対位置、 $LOWPOS$ は下方の日盛の数値、 $HIGHPOS$ は上方の日盛の数値、 N_1 は、前記画像装置の中心軸線と下方の日盛との間のピクセル列の数、 N_2 は、前記画像装置の中心軸線と上方の日盛の数値との間のピクセル列の数であることを特徴とする請求項16記載の方法。

【請求項18】 前記コードレールストリップに隣接してコードレール部分を各乗場に配置することによって、前記光学的センサにより各コードレール部分および前記コードレールストリップにおける印を同時に読み取ることができるようとするステップを有することを特徴とする請求項14記載の方法。

【請求項19】 前記コードレールストリップから得られたデータを用いて前記昇降路に対する前記エレベータかごの位置に関する一次位置情報を決定し、前記コードレール部分から得られたデータを用いて乗場に対する前記エレベータかごの位置に関する二次位置情報を決定するステップを有することを特徴とする請求項18記載の方法。

【請求項20】 建物に収容された昇降路内部におけるエレベータかごの位置を検出する方法であって、前記昇降路には一連の乗場が垂直方向に設けられており、各乗場がドア枠を有するものにおいて、前記方法は、

独立したコードレール部分を各乗場に垂直方向に取り付けることによって、互いに隣接するコードレール部分間にある間隔が初期的に維持されるようにするステップと、

隣接する乗場に対する前記エレベータかごの位置を示す、光学的に読み取可能なマーカを各コードレール部分に設けるステップと、

第1下方センサおよび第2上方センサを、これらの間隔が互いに隣接するコードレール部分間に間隔よりも大きくなるように、垂直方向に離間して前記エレベータかごに取り付けるステップと、

位置に関するデータを前記センサから前記エレベータかごコントローラ内部の処理装置に送ることによって、位置に関する様々な機能を実行可能とするステップと、を有することを特徴とする方法。

20 【請求項21】 前記マーカを各コードレール部分に所定の間隔を開けて設けるステップを有することを特徴とする請求項20記載の方法。

【請求項22】 走査された前記マーカの位置のデータを、前記処理装置内部のメモリに保存するステップを有することを特徴とする請求項21記載の方法。

【請求項23】 前記建物が沈下した場合に、前記メモリに保存された前記のマーカの位置のデータを更新することによって、前記コードレール部分の位置の変化を求めるステップを有することを特徴とする請求項22記載の方法。

30 【請求項24】 互いに隣接する乗場の敷居の間の距離を求めるステップを有し、このステップは、保存された前記位置データを用いて、互いに隣接する2つの乗場の敷居の間の初期距離を計算し、更新された前記位置データを用いて、互いに隣接する2つの乗場の敷居の間の距離を周期的に再計算し、前記初期距離と前記の再計算された距離とを比較してこれらの間の差を求ることによって、実行することを特徴とする請求項23記載の方法。

40 【請求項25】 前記の、互いに隣接する乗場の敷居の間の距離を、 $DIS = P1LX - P2LY + D$ の関係式を用いて計算し、前記閾値において、 DIS は前記敷居の間の垂直距離、 $P1LX$ は、かごプラットフォームの高さが乗場 X (X は前記の互いに隣接する乗場のうちの下方の乗場を示す)の敷居に合わせられた状態で第2上方センサの軸線に位置するマーカ位置であり、 D は、2つの前記センサの軸線の

間の垂直距離であることを特徴とする請求項23記載の方法。

【請求項26】 前記エレベータかごを前記昇降路内部で上方に移動させ、

前記下方センサが第1のコードレール部分を離れる時点を監視し、この時点で前記上方センサにより隣接した第2のコードレール部分におけるマーカを読み取って第1読み取り値を得て、

前記エレベータかごを前記昇降路内部で下方に移動させ、

前記上方センサが前記の第2のコードレール部分を離れた時点を監視し、この時点で前記下方センサにより前記の第1コードレール部分におけるマーカを読み取って第2の読み取り値を得て、

前記の第2の読み取り値から第1の読み取り値を減算して、前記の第1のコードレール部分と前記の第2のコードレール部分との間の間隔を求め、

前記間隔が、前記下方センサと前記上方センサとの間の固定された垂直距離に近づいた場合に警報信号を発生させるステップを有することを特徴とする請求項20記載の方法。

【請求項27】 前記上方センサおよび前記下方センサを順に起動するステップを有することを特徴とする請求項1記載の方法。

【請求項28】 昇降路を収容した建物内部におけるエレベータかごの位置を検出する方法であって、前記昇降路には一連の乗場が垂直方向に設けられており、各乗場がドア枠を有するものにおいて、前記方法は、

連続したコードレールストリップを前記エレベータかごの移動経路に隣接して前記昇降路の長手方向に沿って垂直に配置するステップと、

前記昇降路における前記エレベータかごの位置を示す、光学的に読み取可能な一次マーカを前記コードレールストリップに設けるステップと、

不連続のコードレール部分を、前記の連続したコードレールストリップに隣接して各乗場に垂直に取り付けるステップと、

各乗場に対する前記エレベータかごの位置を示す、光学的に読み取可能な二次マーカを各コードレール部分に設けるステップと、

前記エレベータかごが前記昇降路に沿って移動する間に前記コードレールストリップおよび前記コードレール部分を同時に読み取ることができるように1つのセンサを前記エレベータかごに取り付けるステップと、

一次位置データおよび二次位置データを前記センサからかごコントローラへと送ることにより、前記エレベータかごに関する様々な機能を制御可能とするステップと、を有することを特徴とする方法。

【請求項29】 マーカを、前記コードレールストリップおよび各コードレール部分に沿って所定位置に設ける

ステップを有することを特徴とする請求項28記載の方

法。

【請求項30】 前記センサの読み取り値を前記エレベータかごコントローラのメモリに保存するステップを有することを特徴とする請求項28記載の方法。

【請求項31】 前記メモリに保存されたデータを周期的に更新するステップを有することを特徴とする請求項30記載の方法。

【請求項32】 昇降路内部におけるエレベータかごの位置を検出する装置であって、

昇降路内部の垂直移動経路に沿って往復移動するために取り付けられたエレベータかごと、

前記垂直移動経路に對して所定の位置に、互いに間隔

(d)だけ離して垂直に取り付けられているとともに、各々に、対応する位置に開通する間口部の列が設けられているコードレール部分と、
前記エレベータかごに取り付けられているとともに前記エレベータかごが前記の所定位置を通過際に前記コードレール部分を受けるための溝部が垂直に設けられている第1読み取りヘッド部と、

前記第1読み取りヘッド部から垂直距離(D)だけ上方に離して前記エレベータかごに取り付けられているとともに、前記エレベータかごが前記の所定位置を通過際に前記コードレール部分を受けるための溝部が垂直に設け

られている第2読み取りヘッド部と、
前記第1読み取りヘッド部および前記第2読み取りヘッド部によって垂直方向に隣接して配置された2つの前記コードレール部分を同時に読み取ることができるよう、前記垂直距離(D)が前記間隔(d)よりも大きくなされており、

各読み取りヘッド部の前記溝部の一方の側面に発光ダイオードの列が配置されており、前記溝部の他方の側面に光検出器の列が配置されており、これによって、各読み取りヘッド部によって、前記コードレール部分上のデータが読み取られ、前記昇降路内部における前記エレベータかごの位置を示す出力信号がエレベータかごコントローラに送られるることを特徴とする装置。

【請求項33】 前記コードレール部分が、昇降路に沿った各乗場に取り付けられていることを特徴とする請求項32記載の装置。

【請求項34】 前記コードレール部分が、前記昇降路に沿った急行ゾーンに取り付けられていることを特徴とする請求項32記載の装置。

【説明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】 本発明は、主に、エレベータに関し、特に、エレベータかごが昇降路に沿って移動する際にエレベータかごの位置を決定するための方法および装置に関する。

【0002】

【従来の技術】エレベータかごをスムーズかつ安全に停止させて乗場に着床させるためには、エレベータかごの移動および着床に関する信頼性のある情報をエレベータかごコントローラに提供することによって、エレベータかごのドア開閉動作のみならず、エレベータかごの着床および停止の動作を開始すべき時点を知る必要がある。このような機能を正確に実行するためには、エレベータかごの厳密な位置を常時知る必要がある。多くの位置参照システムは、昇降路内部で様々な構成で取り付けが可能な逐次式エンコーダおよびペーンを用いたものである。ある構成においては、長手方向に複数の溝部が設けられた、端部のないテープが、エレベータかごに取り付けられているとともに、昇降路の頂部および底部に配置された遊び車の周りに配置されている。一方の遊び車には、テープの溝部と噛み合う歯が設けられており、これによって、この遊び車がテープにより駆動されるようになっている。エンコーダは、この歯付き車により駆動され、1次かご位置情報はエレベータかごコントローラに送る。不連続の位置センサおよびペーンが付加的に各乗場に配置されており、これらによって、エレベータかごをスムーズかつ安全に停止させて各乗場に着床させるための2次かご位置情報が得られる。広く普及している第2の位置測定システムは、エレベータ駆動モータのシャフトにエンコーダが取り付けられたものである。かご位置データは、エンコーディング装置により測定された後、処理され、エレベータかごの速度およびそれぞれの乗場に関連する乗場情報までの距離を求めるのに利用される。このようなシステムにおいても、付加的なセンサおよびペーンを各乗場に配置し、エレベータかごが乗場におけるペーンを通過する毎に、エンコーダにより得られたかご位置を検査し、必要に応じて補正が必要がある。以上のような位置参照システムは、実際には有用であるが、このようなタイプの従来技術のシステムは、設置にかかる費用が比較的高く、調整が困難で、かつ保守維持のためのコストが高い。さらには、ロープの滑りなどを補償するために、各乗場において誤差の補正を行なう必要がある。乗場に対するエレベータかごの位置は、通常は、エンコーダによって間接的に測定され、エレベータかごの位置データは、逐次的に得られる。従って、システムが停止された場合には、このような位置データをメモリに保存する必要がある。位置データが失われた場合には、位置基準を再確立するために較正運転を行なわなければならず、さらに、エレベータを収容している建物が沈下(settle)する度に、システムを再校正する必要がある。最後に、上述したように、多くの従来技術の位置参照システムでは、エレベータかごが乗場に近づいた場合にエレベータかごを能動的に検知するための冗長型の位置センサおよびペーンを乗場に配置しなければならない。

【0003】

【発明が解決しようとする課題】本発明の目的は、エレベータを改善することであり、特に、エレベータ制御のための位置検出システムを改善することである。本発明の更なる目的は、エレベータかごの、横方向もしくは前後方向の動きによって影響を受けることがないエレベータ用非接触型絶対位置検出システムを提供することである。本発明の更なる目的は、電力遮断後のエレベータ位置検出システムの較正運転および再較正を不要とするることである。本発明の他の目的は、エレベータ位置検出システムの設置および保守維持にかかるコストを削減することである。本発明の更なる目的は、付加的なエンコーダが不要な、エレベータの冗長型速度測定システムを提供することである。本発明の更なる目的は、エレベータ位置決めシステムが収容されている建物が沈下(settle)した場合にエレベータ位置検出システムを連続的に較正することである。

【0004】

【課題を解決するための手段】本発明の以上の目的および他の目的は、エレベータかごが往復移動するために収容されている昇降路におけるエレベータかごの位置を決定するためのシステムによって達成することが情報。

20 本発明の形態によると、光学的に識別可能な情報を含むコードレールが、エレベータかごの移動経路に隣接して昇降路内部に垂直に取り付けられる。光学的センサが、エレベータかごに取り付けられてこれとともに移動するようになっている。この光学的センサは、コードレールに設けられた、昇降路に関連する印を光学的に読み取ることが可能な位置にあり、このような情報をエレベータかごコントローラに供給する。コードレールとして、昇降路の垂直方向の長手方向に沿って延びた連続型ストリップ、もしくは、所定の乗場にそれぞれ配置された独立型コードレール部分に印が設けられたものを用いることができる。本発明の他の形態によると、昇降路の長手方向に沿って延びたコードレールストリップを読み取って一次位置データを得ると同時に、各乗場における独立型コードレール部分を読み取って二次位置データを得るために、単一のセンサが配置されている。本発明の更なる形態によると、2つのセンサが、垂直方向に離間してエレベータかごに固定されているとともに、垂直方向に離間された2つのコードレール部分を同時に読み取ることができるよう配置されており、これによって、ある範囲に亘る、位置に関連するデータが得られる。

【0005】

【発明の実施の形態】まず図1を参照すると、一对のガイドレール(一方のみが12として図示されている)の間でロープ11により吊り下げられているエレベータかご(全体を10とする)が示されている。当該技術分野において周知のように、エレベータかご10は、複数の階を有する建造物に収容された昇降路15内部の垂直移動経路に亘って往復移動するよう構成されている。エレ

ペータかご10は、コントローラ30を備えしており、コントローラ30は、エレベータかご10に関連する複数の制御機能を実行するようプログラムされた処理装置と、位置に関連するデータを保存するためのメモリと、を備えている。このような制御機能および他の制御機能を正確に実行するためには、正確かつ十分な情報を処理装置に提供することによって、昇降路内部におけるエレベータかご10の位置が処理装置によって常に厳密に決定されるようにしなければならない。以下より詳細に述べるように、本発明では、昇降路内部のエレベータかご10の位置を常に求めるためのデータが1つもしくは2つの非接触型センサから得られ、この情報は、コントローラ30に送られる。コントローラ30によって、この情報が処理され、様々な関連する制御機能を実行するために利用される。以下より詳細に説明するように、このようなセンサとしては、CCDやCMOSを備えたカメラ、もしくは、符号化されたストリップで構成して設けられた開口部を読み取るための、LEDを備えた読み取り装置といった光学装置を利用することができます。赤外線センサといった他のタイプの読み取り装置を、本発明を実行するために利用することも考えられる。

【0006】本発明の一実施例では、エレベータかご10が下方のカメラ19および上方のカメラ20からなる一对のカメラを備えており、これらのカメラ19、20は、隣接するコードレールストリップ22の列に焦点が合わせられているため、これらのカメラ19、20によってコードレールストリップ22上に設けられた目盛23の像を記録することが可能である。これらの2つのカメラ19、20は、離間されており、これによって、これらのカメラ19、20の中心軸線24、25が一定の垂直方向距離Dだけ離間されている。従って、エレベータかご10が垂直移動経路を移動する間、各カメラ19、20によって、コードレールストリップ22のそれぞれ異なる部分が走査される。本発明のこの実施例では、2つのカメラ19、20が並びられるが、以下に開示された実施例からわかるように、本発明の他の実施例として、本発明の表示から逸脱することなく、カメラを1つだけ用いることも可能である。

【0007】図2および図3に更に示されているように、カメラ19、20は、両方とも同じ構造を有し、かつコードレールストリップ22の走査された像を記録する。

$$ABSPOS = LOWPOS + N2 \cdot (HIGHPOS - LOWPOS) \quad (N1+N2) \quad (1)$$

ここで、ABSPOSはカメラの中心軸線の位置、LOWPOSは下方の目盛の数値、HIGHPOSは間隔の上方の目盛の数値、N1はカメラの中心軸線と上方の目盛との間にあるピクセル数、N2

$$ABSPOS = 60 + 198 \cdot (70 - 60) \quad (237 - 198)$$

$$= 64, 55 \text{ cm}$$

カメラの中心軸線は、コードレールストリップ22の下方基準面から64, 55 cmだけ垂直上方に位置する。

【0011】この実施例では、各カメラによって、所定

* ための電荷結合素子(CCD)21を備えている。各カメラ19、20のカメラハウジング26の末端部には、各カメラ19、20の中心軸を囲む走査領域34の像をCCD画像装置21に集束させるためのレンズもしくはレンズシステム32が配置されている。CCD画像装置21は、カメラハウジング26内部で、CCD支持回路とともに基板28上に取り付けられている。CCD画像装置21からの像データは、信号増幅器29に送られ、続いて、コントローラ30に送られる。コントローラ30によって、この位置データが処理され、様々な関連するエレベータ制御機能に利用される。この位置データの一部をメモリに保存し、必要に応じて周期的に更新することも可能である。

【0008】図3には、コードレールストリップ22の一部が示されており、コードレールストリップ22の各印つまりマーカには、上方に行くに従って大きくなる所定の数値が記されている。目盛つまり互いに隣接する数値間の間隔は、昇降路の長手方向に沿って等しい距離にある。この間隔は、所望の大きさにできるが、この実施例では、これらの数値がセンチメートルで与えられる。CCD画像装置21により記録される、走査領域34の拡大された像33が図示されており、カメラ19、20の中心軸線24、25は、垂直方向の直径と水平方向の直径とが交差する点31に示されている。この例では、カメラの中心軸線が、上方の目盛の数値(70センチメートル)と下方の目盛の数値(60センチメートル)との間の点に集束している。周知の光学文字読み取り技術を用いて、コントローラ30と関連するカメラ19、20により上方の目盛の数値および下方の目盛の数値が光学的に特定される。CCD画像装置21は、多数のピクセルを有し、これらのピクセルは、水平方向の行および垂直方向の列からなるラスター形式で配置されている。ここで、カメラの中心軸線と上方の目盛との間のピクセル列およびカメラの中心軸線と下方の目盛との間のピクセル列(この例では、カメラの中心軸線が、上方の目盛から237ピクセルでかつ下方の目盛から198ピクセルの位置にある)をカウントすることによって、コードレールストリップ22に対するカメラの中心軸線の位置が決定される。このとき、以下の関係式を用いる。

$$[0009]$$

※ル列の数、N2はカメラの中心軸線と下方の目盛との間にあるピクセル列の数、である。

【0010】この例に対して上記関係式を解くと、

$$ABSPOS = LOWPOS + N2 \cdot (HIGHPOS - LOWPOS) \quad (1)$$

この間隔(例えば5, 0ミリ秒)毎にコードレールストリップ22の写真が撮られる。コードレールストリップ22上の、数値を有する目盛に対するカメラの位置に基づ

き、光学文字読み取り技術およびピクセルのカウントを利用することによって、昇降路内部のエレベータの位置がカメラの像から求められる。コードレールは、図示されたような連続したストリップ、もしくは、各乗場のドア枠や各乗場に対して不動の他の位置に直接に配置された独立型コードレール部分の列とすることが可能である。少なくとも1つのカメラによってこれらのコードレール部分のうちの少なくとも1つを常時見ることができるように、カメラが配置されている。このような配置によって、飛び(fly)が発生しても、連続的な位置検出が可能となる。

【0012】明らかなように、カメラによって上方の目盛および下方の目盛およびこれらに閑連する数値を見ることができる限り、エレベータかご10の前後方向の移動もしくは横方向の移動によって測定に悪影響が及ぶことはない。ABSPOSは、N1・N2の比率に依存するためである。

【0013】図1に示されるように、垂直方向に距離Dだけ離間されたカメラ19、20を用いて、完全冗長型の位置参照システムを構成することも可能である。さらに図4に示されているように、本発明のこの実施例においては、垂直に配置された独立型コードレール部分3.5～3.9の列が用いられ、各独立型コードレール部分3.5～3.9が乗場の1つに配置される。各独立型コードレール部分3.5～3.9は、0.25mずつ離間されたマーカー3.9の列を有する。これらのコードレール部分は、コードレール部分3.5、3.6の間に示されているように、間隔(d)ずつ離間されている。コードレール部分間の間隔dは、それぞれがカメラ間の垂直距離Dよりも小さければ、互いに等しくすることも異なることも可能である。図示されているように、コードレール部分3.5～3.9には数値が与えられており、各数値によって昇降路における位置が示されている。これらの数値は、所定基準点からの絶対距離を示すものであるが、コントローラ30が昇降路における厳密な位置を一義的かつ非反復的に求めることを可能とするものであれば、いかなる値とすることも可能である。コードレール部分間の間隔dをカメラ間の垂直距離Dよりも小さくして維持することができれば、乗場の無い急行ゾーンにコードレール部分を取り付けることも可能である。ある時点では、第1のカメラがコードレール部分間ににおける領域を移動し得るが、第2のカメラからコントローラ30にデータが送られる。第1のカメラと第2のカメラとの間の距離は所定距離Dに維持されるため、コントローラ30は、第2のカメラに閑連する第1のカメラの位置を常に確認することができる。明らかなように、このようなシステムでは、不連続のコードレール部分が利用されることによって、連続的な絶対的位置データが制御装置に送られる。*

D I S = P 1 L 6 - P 2 L 5 + D

ここで、DISは、互いに隣接する乗場間の距離、P1

* 【0014】図4では、エレベータかご10のかごプラットフォーム4.0の高さが乗場4におけるドア敷居4.1に合わせられている。このような状態では、下方のカメラ19が、乗場4のドア枠に取り付けられたコードレール部分3.5におけるデータを読み取ることができる位置にあり、1.5、0.0メートルの位置にあるカメラの中心軸線2.4に沿ってデータが読み取られる。上方のカメラ2.0の中心軸線2.5は、下方のカメラ19の中心軸線2.4から距離Dだけ垂直方向に離間されている。このような状態、つまりかごプラットフォーム4.0の高さが乗場4のドア敷居4.1に合わせられている状態では、上方のカメラ2.0の中心軸線2.5が、1つ上の乗場つまり乗場5のドア枠に取り付けられたコードレールストリップ3.6の2.9、2.5メートルの目標の位置にある。図4に示された表には、かごプラットフォーム4.0の高さが階層4～7におけるドア敷居に合わせられた状態で、2つのカメラ19、2.0により読み取られる目盛が示されている。このデータは、位置に関連する複数の機能を実行する際に利用するために、コントローラ30のメモリ内に保存することができる。目盛の間隔は0.25メートルとされているが、目盛と実際の乗場間の距離との間に相関がある必要はない。

【0015】図5では、乗場とコードとの配置は、図4に閑連して上述したものと同じであるが、エレベータが収容されている建物の乗場4と乗場5との間が幾らか狭くなっているsettledのために、乗場同士の配置が異なっている。ここでも、かごプラットフォーム4.0の高さが乗場4のドア敷居4.1に合わせられているとともに、1.5、0.0が読み取られる。しかし、この場合は、乗場30が僅かに下降低くなっているため、上方のカメラは2.9、7.5を読み取り、これによって、乗場4に配置されたコードレール部分と乗場5に配置されたコードレール部分との間の距離が0.5メートルだけ短くなっこことがわかる。図5に示された表には、乗場4と乗場5との間が狭くなっていることに起因した、読み取り値の変化が示されている。しかし、この実施例では、他の階の間の距離は変化していない。処理装置のメモリは、この新たな情報により更新される。

【0016】図6には、上述した、2つのカメラのシステムを用いて隣接する乗場間の距離を計算して、補正されたデータをエレベータ制御システムに提供し、これによって、移動制御に関する、エレベータかご10の様々な機能をエレベータ制御システムにより実行できるようになる方法が示されている。図6に示された実施例では、図5に示されたような、乗場5と乗場6との間の初期位置を、以下の関係式から見つけることができる。

【0017】

(2)

L 6 は、かごプラットフォーム4.0の高さが乗場6の敷

居に合わせられた状態でカメラ19の中心軸線24の延長上にある読み取り値、P21.5は、カゴプラットフォーム40の高さが乗場5の敷居に合わせられた状態でカメラ20の中心軸線25の延長上にある読み取り値、Dは、カメラ間の垂直方向距離（この実施例では2.5メートル）である。

【0018】建物の沈下（building settling）が起こる前は、乗場間の距離は、図4の表のようになり、以下のように求められる。

【0019】DIS = 3.8. 00 - 3.7. 25 + 2.5
0 = 3. 2.5m

図5に関して上述したように建物が沈下（settle）したは、乗場5と乗場6との間の距離は、図5の表のようになり、以下のよう求められる。

【0020】DIS = 3.8. 00 - 3.7. 50 + 2.5
0 = 3. 0.0m

以上のようにおいて重要なことは、P1L6およびP2L5が、両方とも、同一のコードレール部分（この場合は乗場6におけるコードレール部分）を読み取ることにより求めることができる。上述したように、絶対値で示されたマークを読み取ることが重要でないことは明らかである。例えば、乗場6におけるコードレール部分が93.00～95.00メートルの値を有する場合も、乗場5と乗場6との間の距離の計算値が上述した値と同じになる。

【0021】P1L6 P2L5 : D = 9.4 - 9.3. 5
0 + 2.5 = 3.00m

従って、システムの移動制御には影響がない。この情報は、制御される処理装置に送られ、これに従って各乗場におけるマークの位置の較正が行なわれる。

【0022】明らかなように、それぞれの乗場におけるコードレール部分のマークを絶対値で示すことは重要ではない。但し、マークの値を繰り返して使用せず、かつ上方のマークの値および下方のマークの値が明確に識別されるようにマークを離間させることによって、読み取り値に基づいた移動制御に悪影響が及ばないようにしなければならない。

【0023】ある種の高層の建物の用途では、所定の階における乗場が未使用もしくは昇降路内に設けられていない急行エレベータが利用される場合がある、このような場合、コードレール部分を昇降路の急行ゾーンに取り付けることによって、エレベータかご10が急行ゾーンに連通していることを示す符号化されたデータを処理装置に送ることができる。

【0024】図7には、2つのカメラのシステムを用いて互いに隣接する2つのコードレール部分間の距離を計算する方法が示されている。本発明の、2つのカメラを用いる実施例においては、コードレール部分間の間隔dを常にカメラ間の距離Dよりも小さくする必要があるため、間隔dは、重要なパラメータである。図示されてい

るよう、乗場5のコードレール部分と乗場6のコードレール部分との間の間隔dは、エレベータかご10がまず上昇した後で下降する間にコードレール部分3.6、3.7の読み取りを行うことによって、求めができる。エレベータかご10が上昇して乗場6を通り、下方のカメラ19の中心軸線24が隣接するコードレール部分3.6から離れた時点で、上方のカメラ20によって読み取りが行われることによって、間隔の下端の読み取り値を求める（この場合は3.8.50）が得られる。統いて、エレベータかご10が2つの乗場を通過して下降する間に、第2の読み取り値が得られる。この第2の読み取り値は、下方のカメラ19の中心軸線24がコードレール部分3.7から離れた時点で、上方のカメラ20によって得られる（この場合は3.9.25）。第1読み取り値を第2読み取り値から減算することによって、コードレール部分3.6、3.7の間の間隔d（この場合は0.75）が得られる。この間隔dは、連続的に監視することができ、これがカメラ間の距離（D）に近づいた場合には、処理装置により警告が発生される。これによって、是正位置を適時に行うことにより間隔dが距離Dを上回らないようになることができる。

【0025】図8および図9を参照すると、本発明の他の実施例が示されている。この実施例では、エレベータかご10に取り付けられた1つのカメラによって、一次位置データおよび二次位置データを両方とも得ることができる。この実施例では、連続したコードレールストリップ50が、昇降路の長手方向に沿って垂直に延びている。コードレールストリップ50は、乗場ドア附近で各乗場の近傍に取り付けられている。コードレール部分（例えばコードレール部分52.53）の列が、コードレールストリップ50に隣接しかつこれと平行に取り付けられており、1つのコードレール部分が各乗場に配置されている。これによって、エレベータかご10に取り付けられているカメラによって、コードレールストリップ50およびコードレール部分の両方のマークを同時に見ることができる。コードレールストリップ50は、一次位置データをコントローラ30に提供するために用いられ、コードレール部分は、二次位置データをコントローラ30に提供するために用いられる。一次位置データは、昇降路におけるエレベータかご10の位置に関連し、二次位置データは、関連する乗場領域のうちの1つに対するエレベータかご10の位置に関連する。コードレール部分には数値が付けられており、これによって、階およびドア敷居の位置がこれらの数値により特定されるようになっている。エレベータかご10が乗場に近づくと、カメラによって、コードレールストリップ50およびコードレール部分が読み取られ、一次位置データおよび二次位置データが同時にコントローラ30に提供される。

【0026】図9には、カゴプラットフォーム40の高

さが乗場8のドア敷居に合わせられた状態での、コードレールストリップ50のマークおよびコードレール部分のマークの相対位置が示されている。このような状態では、コードレール部分の読み取り値は800であり、コードレイルストリップ50の読み取り値は4257cmである。図8には、建物が沈下(settle)した後にカメラにより写される読み取り値が示されている。この場合、コードレールストリップ50の読み取り値が4240cmに変化する。図示されているように、1つのカメラによってコードレールストリップ50およびコードレール部分の両方を見る場合、エレベータかご10が昇降路に沿って移動する間にデータの流れを連続的にコントローラ30に提供することができる。このことは、建物の間隔が狭くなった場合に補正データをコントローラに提供しながら、昇降路におけるエレベータかご10の絶対的位置を求めるのに利用することができる。

【0027】図10を参照すると、本発明の他の実施例が示されている。この実施例においては、独立したコードレール部分70、71が昇降路に沿って開閉を開けて垂直に取り付けられている。各コードレール部分70、71には、位置に関するデータとして貫通型開口部72が設けられている。好ましくは、独立したコードレール部分は、それぞれ、エレベータかご10の移動経路に隣接して、各乗場におけるドア枠もしくはその近傍、もしくは乗場領域内の他の好都合な位置に取り付けられる。乗場の無い急行ゾーンが昇降路に存在する場合は、コードレール部分70、71が急行ゾーンに沿って所定の間隔を開けて配置され、エレベータかご10が急行ゾーンを移動する際のエレベータかご10の位置に関するデータがこれらのコードレール部分70、71に設けられる。

【0028】このような実施例においては、一対の読み取りヘッド部73、74が距離(D)だけ垂直に離してエレベータかご10に取り付けられている。距離(D)は、互いに隣接する各コードレール部分70、71の間の間隔(d)よりも大きい。各読み取りヘッド部73、74は、細い発光溝部75を備えており、これらの発光溝部75は、エレベータかご10が昇降路内部を移動する間にコードレール部分70、71が各読み取りヘッド部73、74を通して通り得るように、垂直に整列している。図示されていないが、発光ダイオードの列が各読み取りヘッド部73、74における発光溝部75の一方の側面に沿って取り付けられ、光検出器の列が発光溝部75の反対側の側面に取り付けられており、これによって、発光ダイオードから発生する光が検知されるようになってい

る。コードレール部分70、71がハウジングを通過する際、発光ダイオードの列からの光が、符号化されたコードレール部分70、71により遮断され、これによつて、反復的に発生し得ない位置データが検出器に提供される。統いて、このデータは、検出器からデータライン78を介してコントローラ30に送られる。本願に記載されているタイプの読み取りヘッド部は、ドイツのケンゼルゾー(Kunzelsau)のR、スタールフォーダーテクニック社(R. Stahl Foerdertechnik, GmbH)から購入可能なものである。

【0029】明らかなように、本発明のこのような実施例においても、2つの不連続のセンサによって、連続した絶対的位置データがコントローラ30に送られる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の特徴を有するエレベータシステムの斜視図。

【図2】本発明での利用に適した、CCD画像装置を備えたカメラを示す拡大側面図。

【図3】カメラのCCD画像装置に投射されるコードレールの像を示す拡大図。

【図4】垂直方向に整列した一对のカメラをエレベータかごに取り付ける。本発明の他の実施例を示す図。

【図5】建物が沈下した後に互いに隣接する2つのコードレール部分の相対位置を2つのカメラを用いるシステムにより検出する方法を示す、図4と同様な図。

【図6】本発明の2つのカメラにより得られた情報を用いて、互いに隣接する乗場間および全乗場の間の相対距離を計算する方法を示す、図4と同様な図。

【図7】本発明の2つのカメラを用いて、互いに隣接する2つのコードレール部分間の間隔を計算する方法を示す、図4と同様な図。

【図8】エレベータを収容している建物が沈下した後の、図9と同一の乗場のカメラの像を示す図。

【図9】連続型コードレールストリップと独立型コードレール部分とを並べて配置する本発明の他の実施例を示す図。

【図10】本発明の他の実施例を示す斜視図。

【符号の説明】

10…エレベータかご

15…昇降路

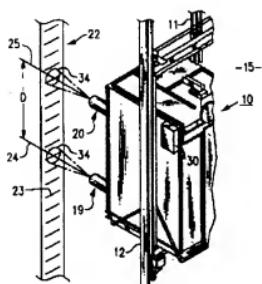
19、20…カメラ

24、25…カメラの中心軸線

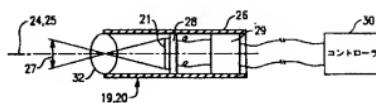
30…コントローラ

40…かごプラットフォーム

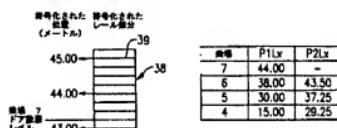
【図1】



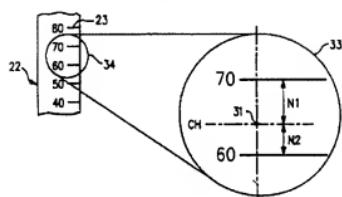
【図2】



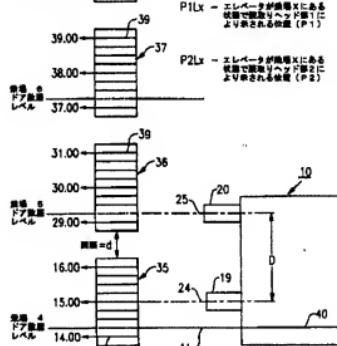
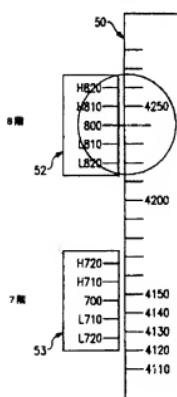
【図4】



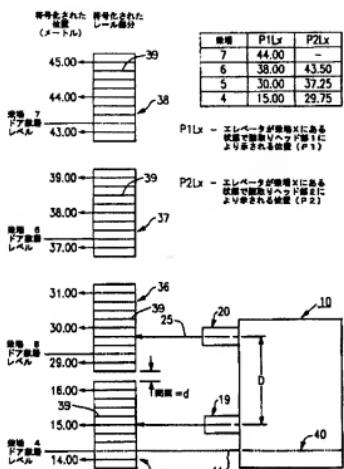
【図3】



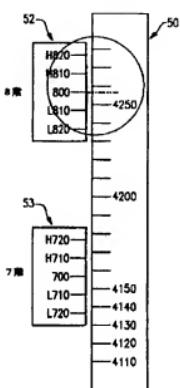
【図8】



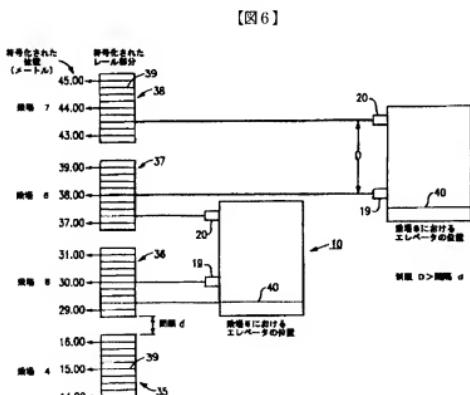
【図5】



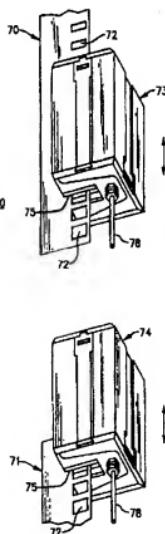
【図9】



【図10】



階層 6 > 階層 4
階層 6 > 階層 4



【図7】

